(19)日本国特許庁(JP)　(12)公表特許公報(A)　(11)特許出願公表番号

特表2017-514124
(P2017-514124A)

(43)公表日 平成29年6月1日(2017.6.1)

(51) Int.Cl.		F I			テーマコード（参考）
G01C 21/16	(2006.01)	G01C	21/16		2F129
G05D 1/02	(2006.01)	G05D	1/02	H	5H301

審査請求 有　予備審査請求 未請求　（全 18 頁）

(21)出願番号	特願2016-562518 (P2016-562518)
(86)(22)出願日	平成27年4月14日 (2015.4.14)
(85)翻訳文提出日	平成28年11月4日 (2016.11.4)
(86)国際出願番号	PCT/EP2015/058011
(87)国際公開番号	WO2015/158682
(87)国際公開日	平成27年10月22日 (2015.10.22)
(31)優先権主張番号	14305543.2
(32)優先日	平成26年4月14日 (2014.4.14)
(33)優先権主張国	欧州特許庁 (EP)

(71)出願人 311003754
ソフトバンク・ロボティクス・ヨーロッパ
SOFTBANK ROBOTICS EUROPE
フランス国、７５０１５・パリ、リュ・デュ・コロネル・ピエール・アビア・４３

(71)出願人 515281787
アソシアシヨン・プール・ラ・ルシェルシュ・エ・ル・デブロプマン・ドゥ・メトード・エ・プロセシュス・アンデュストリエル－アルミン
フランス国、７５２７２・パリ・セデックス・０６、ブールバール・サン・ミシェル、６０

最終頁に続く

(54)【発明の名称】定位面内にロボットを定位する方法

(57)【要約】
本発明は、２つの軸ｘとｙを有する二次元基準に関連付けられた定位面内にロボットを定位する方法に関わる。本方法は、ロボットの座標ｘ１とｙ１の推定値およびその配向θ１の推定値をオドメータにより判断する工程（２００）と、仮想コンパスを使用することによりロボットの配向の推定値θ２を判断する工程（２０２）と、基準パノラマの一部分とクエリーパノラマの一部分とを相関付けることによりロボットの配向の推定値θ３を判断する工程（２０４）と、Ｉｔｅｒａｔｉｖｅ　Ｃｌｏｓｅｓｔ　Ｐｏｉｎｔｓ技術を使用することによりロボット位置の推定値ｘ４、ｙ４を判断する工程（２０６）と、前述の推定値の標準偏差σ＿ｘ１、σ＿ｘ２、σ＿θ１、σ＿θ２、σ＿θ３、σ＿ｘ４、σ＿ｙ４を判断する工程と、前記標準偏差を使用することにより各利用可能推定値の確率分布Ｇ（ｘ１）、Ｇ（ｙ１）、Ｇ（θ１）、Ｇ（θ２）、Ｇ（θ３）、Ｇ（ｘ４）、Ｇ（ｙ４）を判断する工程（２２０）と、３つのグローバル分布ＧＬＯＢ（ｘ）、ＧＬＯＢ（ｙ）、ＧＬＯＢ（θ）を判断し（２２１）、最尤法をグローバル分布へ適用するこ

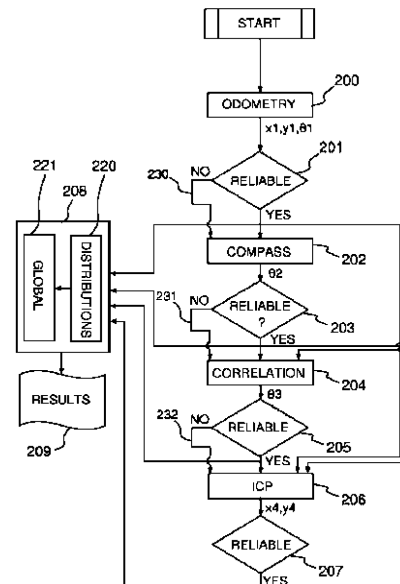


FIG.2